(19)日本国特新庁 (JP) (12) 公開特許公報 (A)

(11)特許出願公開番号

特開平10-304609

(43)公開日 平成10年(1998)11月13日

(51) Int.C1.6	識別記号	FΙ		
H02K	1/18	H02K	1/18	E
1	5/02		15/02	D
#H02K 2	1/22		21/22	M

審査請求 未請求 請求項の数9 OL (全 14 頁)

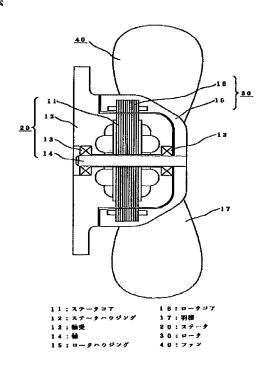
(21)出願番号	特膜平9 -103410	(71)出顧人 000006013
		三菱電機株式会社
(22) 出顧日	平成9年(1997)4月21日	東京都千代田区丸の内二丁目2番3号
		(72)発明者 中原 裕治
		東京都千代田区丸の内二丁目2番3号 三
		菱電機株式会社内
		(72)発明者 東 健一
		東京都千代田区丸の内二丁目2番3号 三
		菱電機株式会社内
		(72)発明者 松本 勝
		東京都千代田区丸の内二丁目2番3号 三
		参電機株式会社内
		最終頁に続く

(54) 【発明の名称】 アウタロータ型モータおよびその製造方法

(57)【要約】

【課題】 磁極面積の十分な確保、巻線の自動化および モータ性能の低下防止が可能なアウタロータ型モータを 得る。

【解決手段】 ヨーク1 aと、このヨーク1 aから外方 に放射状に突設されお互いの間にスロット2をそれぞれ 形成する複数の磁極テイース1bと、各磁極テイース1 bの先端両側から薄肉連結部 1 cを介して放射方向に延 設され薄肉連結部 1 cの折曲により周方向に変位可能な 一対の磁極片1 dとで形成されるコア部材1を所定の枚 数積重してなる積層コア10、各スロット2内にマグネ ットワイヤを巻回して形成されるコイル、各スロット内 に埋め込まれ各磁極片が周方向に変位された状態で積層 コアとコイルとを一体にモールド成形する樹脂部材で構 成されるステータを備える。



1

【特許請求の範囲】

【請求項1】 ヨークと、このヨークから外方に放射状 に突設されお互いの間にスロットをそれぞれ形成する複 数の磁極テイースと、上記各磁極テイースの先端両側か ら薄肉連結部を介して上記放射方向に延設され上記薄肉 連結部の折曲により周方向に変位可能な一対の磁極片と で形成されるコア部材を所定の枚数積重してなる積層コ ア、上記各スロット内にマグネットワイヤを巻回して形 成されるコイル、上記各スロット内に埋め込まれ上記各 磁極片が上記周方向に変位された状態で上記積層コアと コイルとを一体にモールド成形する樹脂部材で構成され るステータを備えたことを特徴とするアウタロータ型モ 一夕。

【請求項2】 磁極片には樹脂部材との係合を図る係合 部が形成されていることを特徴とする請求項1記載のア ウタロータ型モータ。

【請求項3】 樹脂部材はステータの外周面に延出し口 ータ内周面との間のエアギャップのほぼ 1/2の厚みの 皮膜を形成していることを特徴とする請求項1記載のア ウタロータ型モータ。

【請求項4】 各コア部材の積重される順に一対の磁極 片のうち一方の磁極片はその長さが順次短く、また、他 方の磁極片はその長さが順次長く形成されていることを 特徴とする請求項1記載のアウタロータ型モータ。

【請求項5】 各磁極片の先端部には周方向に変位され た状態で当接して嵌合する凹、凸部がそれぞれ形成され ていることを特徴とする請求項1記載のアウタロータ型 モータ。

【請求項6】 スロットの底部には磁極テイースの側面 と直交する方向に形成された当接面が設けられているこ とを特徴とする請求項1ないし5のいずれかに記載のア ウタロータ型モータ。

【請求項7】 スロット内表面を覆うように配設され上 記スロットの底部と対応する位置に磁極テイースの側面 と直交する方向に形成された当接面を有する樹脂製の絶 縁用ボビンを備えたことを特徴とする請求項1ないし5 のいずれかに記載のアウタロータ型モータ。

【請求項8】 スロット内表面から磁極片の上記スロッ トと対応する側の表面にわたって樹脂で一体成形された 絶縁用ボビンを備えたことを特徴とする請求項1ないし 40 5のいずれかに記載のアウタロータ型モータ。

【請求項9】 積層コアのスロット内にマグネットワイ ヤを巻回してコイルを形成する工程と、薄肉連結部を折 曲させて磁極片をステータの周方向に変位させる工程 と、上記各スロット内に樹脂部材を埋め込み上記積層コ アとコイルとを一体にモールド成形する工程とを包含し たことを特徴とするアウタロータ型モータの製造方法。

【発明の詳細な説明】

[0001]

ン、コンピュータ記憶媒体回転機構、プリンタ、VTR 等に適用される小型のアウタロータ型モータおよびその 製造方法に関するものである。

[0002]

【従来の技術】特開昭57-186936号公報に記載 された従来のアウタロータ型モータでは、例えば図33 に示すように、ステータコア71の内側巻線72が施さ れるスロット71aの形状を、外側巻線73が施される スロット71bの形状に対して、コア中心側を大きくす ることにより、巻線作業の容易化を図る等の工夫がなさ れている。

[0003]

【発明が解決しようとする課題】従来のアウタロータ型 モータは以上のように、ステータコアのスロットの形状 を工夫することにより巻線作業の容易化を図っている が、巻線作業の容易化を図るためにはスロットの開口幅 を大きくする必要があるので、ロータと対向する磁極の 面積を十分に確保できないという問題点があり、又、ス ロット開口幅を狭くすると、巻線の高速化に対応できな 20 いので、自動化が困難であったり、スロット内での巻線 の際に、線同士が斜めに交差し隙間を生じた状態でコイ ルが形成されるため、コイルの密度が低くなりモータ性 能が低下する等といった問題点があった。

【0004】この発明は上記のような問題点を解消する ためになされたもので、磁極面積の十分な確保、巻線の 自動化およびモータ性能の低下防止が可能なアウタロー 夕型モータを提供することを目的とするものである。 [0005]

【課題を解決するための手段】この発明の請求項1に係 るアウタロータ型モータは、ヨークと、このヨークから 外方に放射状に突設されお互いの間にスロットをそれぞ れ形成する複数の磁極テイースと、各磁極テイースの先 端両側から薄肉連結部を介して放射方向に延設され薄肉 連結部の折曲により周方向に変位可能な一対の磁極片と で形成されるコア部材を所定の枚数積重してなる積層コ ア、各スロット内にマグネットワイヤを巻回して形成さ れるコイル、各スロット内に埋め込まれ各磁極片が周方 向に変位された状態で積層コアとコイルとを一体にモー ルド成形する樹脂部材で構成されるステータを備えたも のである。

【0006】又、この発明の請求項2に係るアウタロー 夕型モータは、請求項1において、磁極片に樹脂部材と の係合を図る係合部を形成したものである。

【0007】又、この発明の請求項3に係るアウタロー 夕型モータは、請求項1において、樹脂部材をステータ の外周面に延出させロータ内周面との間のエアギャップ のほぼ1/2の厚みの皮膜を形成したものである。

【0008】又、この発明の請求項4に係るアウタロー タ型モータは、請求項1において、各コア部材の積重さ 【発明の属する技術分野】この発明は、例えば小型ファ 50 れる順に一対の磁極片のうち一方の磁極片はその長さを

順次短く、また、他方の磁極片はその長さを順次長くな るように形成したものである。

【0009】又、この発明の請求項5に係るアウタロー タ型モータは、請求項1において、各磁極片の先端部に 周方向に変位された状態で当接して嵌合する凹、凸部を それぞれ形成したものである。

【0010】又、この発明の請求項6に係るアウタロー タ型モータは、請求項1ないし5のいずれかにおいて、 スロットの底部に磁極テイースの側面と直交する方向に 形成された当接面を設けたものである。

【0011】又、この発明の請求項7に係るアウタロー タ型モータは、請求項1ないし5のいずれかにおいて、 スロット内表面を覆うように配設されスロットの底部と 対応する位置に磁極テイースの側面と直交する方向に形 成された当接面を有する樹脂製の絶縁用ボビンを備えた ものである。

【0012】又、この発明の請求項8に係るアウタロー タ型モータは、請求項1ないし5のいずれかにおいて、 スロット内表面から磁極片のスロットと対応する側の表 面にわたって樹脂で一体成形された絶縁用ボビンを備え 20 たものである。

【0013】又、この発明の請求項9に係るアウタロー タ型モータの製造方法は、積層コアのスロット内にマグ ネットワイヤを巻回してコイルを形成する工程と、薄肉 連結部を折曲させて磁極片をステータの周方向に変位さ せる工程と、各スロット内に樹脂部材を埋め込み積層コ アとコイルとを一体にモールド成形する工程とを包含し たものである。

[0014]

【発明の実施の形態】

実施の形態1.図1はこの発明の実施の形態1における アウタロータ型モータが適用される小型ファンの構成を 示す断面図、図2は図1におけるアウタロータ型モータ のステータの構成を示す断面図、図3は図2におけるス テータの積層コアの構成を示す正面図、図4は図3にお ける線 I V-I Vに沿った断面を示す断面図、図5は図 3における積層コアの巻線が巻回される表面に樹脂一体 成形を施した状態を示す正面図である。

【0015】図6は図5における線VI-VIに沿った 断面を示す断面図、図7は図5における積層コアに巻線 40 を巻回してコイルを形成する工程を示す正面図、図8は 図7に示す工程によりコイルが形成された状態の積層コ アの構成を示す正面図、図9は図8における線 I X - I Xに沿った断面を示す断面図、図10は図8における積 層コアの磁極片を周方向に変位させた状態を示す正面 図、図11は図10における積層コアのスロット内に樹 脂部材を埋め込んでモールド成形した状態を示す正面図 である。

【0016】図において、1はコア部材で、図3に示す

に突設され、お互いの間にスロット2を形成する8本の 磁極テイース1bと、これら8本の磁極テイース1bの うちの4本の各先端両側から薄肉連結部1 c を介して放 射方向にそれぞれ延設され、各薄肉連結部1 c を折曲す ることにより周方向に変位可能な一対の磁極片1 dとで 形成され、ヨーク1aの中心部には後述の軸が貫通され る穴3が形成されている。そして、上記のように形成さ れたコア部材1は図4に示すように所定の枚数だけ積重 されて積層コア10が構成される。

【0017】4は図5および図6に示すように積層コア 10 10のスロット2の内面から、コア端面にわたって一体 成形される絶縁用樹脂部材、5はスロット2内にマグネ ットワイヤ6を巻回して形成されるコイルで、主コイル と補コイルとが直交する形になっており、2ポールのコ ンデンサモータの巻方式となっている。7は先端にマグ ネットワイヤ6を導くノズル8を具備する自動巻線機、 9は図11に示すように各スロット2内に埋め込まれ、 各磁極片1 dが周方向に変位された状態で積層コア10 とコイル5とを一体にモールド成形する樹脂部材で、例 えばポリブチレンテレフタレートのような熱可塑性樹脂 や、不飽和ポリエステル樹脂、エポキシ樹脂等のような 熱硬化性樹脂が用いられる。

【0018】11はコイル5、樹脂部材9および積層コ ア10で図11に示すように構成されたステータコア、 12は例えばポリブチレンテレフタレートのような熱可 塑性樹脂や、不飽和ポリエステル樹脂、エポキシ樹脂等 のような熱硬化性樹脂で形成されるステータハウジング で、図2に示すように例えば基台 (図示せず) 等に取り 付けられるフランジ部12a、このフランジ部12aの 中央部から一方に突出してステータコア11を内部にモ ールドする本体部12b、この本体部12bをステータ コア11の穴3と同軸上に貫通する貫通穴12c、およ びこの貫通穴12cの両端に形成され軸受3がそれぞれ 収納される軸受収納部12dで構成されている。

【0019】14は穴3および貫通穴12cを貫通し両 軸受13に支承される軸で、これらステータコア11、 ステータハウジング12、軸受13および軸14でステ ータ20が構成される。15は軸14の先端に固着され 本体部12bの先端中央部から側部を包囲するように形 成されるロータハウジングで、ステータハウジング12 と同様に熱可塑性樹脂や熱硬化性樹脂で形成されてい る。16はロータハウジング15内のステータコア11 の外周部と対向する位置にモールドされたロータコア で、これら15および16でロータ30が構成され、ロ ータハウジング15の周囲には所定の枚数の羽根17が 形成されファン40を構成している。

【0020】次に、上記のように構成された実施の形態 1におけるアウタロータ型モータのステータ20の製造 方法を説明する。まず、磁性部材を図3に示すようにプ ようにヨーク1aと、このヨーク1aから外方に放射状 50 レス打抜きすることによりコア部材1を形成し、順送り

プレス内で図4に示すように所定の枚数積重して固定す ることにより積層コア10を構成する。次いで、図5お よび図6に示すように積層コア10のスロット2の内面 からコア端面にわたって絶縁用樹脂部材4を一体成形す る。

【0021】そして、図7に示すように自動巻線機7に よりノズル8を介してマグネットワイヤ6をスロット2 内に巻回し、図8および図9に示すようにコイル5を形 成する。次に、図10に示すように各薄肉連結部1cを それぞれ折曲させることにより各磁極片1 dを周方向に 変位させた後、図11に示すように各スロット2内に樹 脂部材9を埋め込み、積層コア10とコイル5とを一体 にモールド成形し、ステータハウジング12内にモール ドすることによりステータ20が完成する。

【0022】このように上記実施の形態1によれば、磁 極テイース1bの先端両側に薄肉連結部1cを介して放 射方向に一対の磁極片1 dをそれぞれ延設し、このまま の状態でマグネットワイヤ6をスロット2内に巻回して コイル5を形成するとともに、その後、各薄肉連結部1 cを折曲させることにより各磁極片1dを周方向に変位 20 させ、スロット2内に樹脂部材9を埋め込んで積層コア 10とコイル5とを一体にモールド成形するようにして いるので、図7から明らかなように、巻線時には各磁極 片1 dが開いた状態でスロット2の開口幅が大きくなっ ているため、ノズル8をスロット2内まで周回させるこ とができるので、高速で且つきっちりと巻線ができ、巻 線の自動化およびモータ性能の低下を防止することがで きるとともに、磁極面積の十分な確保も可能になる。

【0023】実施の形態2. 図12はこの発明の実施の 形態2におけるアウタロータ型モータのステータの積層 30 コアの構成を示す正面図、図13は図12における積層 コアが適用されたステータコアの構成を示す断面図、図 14はこの発明の実施の形態2におけるアウタロータ型 モータの積層コアの図12とは異なる第2の構成を示す 正面図、図15は図14における積層コアが適用された ステータコアの構成を示す断面図、図16はこの発明の 実施の形態2におけるアウタロータ型モータの積層コア の図12とは異なる第3の構成を示す正面図、図17は 図16における積層コアが適用されたステータコアの構 成を示す断面図、図18はこの発明の実施の形態2にお 40 けるアウタロータ型モータの積層コアの図12とは異な る第4の構成を示す正面図、図19は図18における積 層コアが適用されたステータコアの構成を示す断面図で ある。

【0024】図において、上記実施の形態1におけるも のと同様な部分は同一符号を付して説明を省略する。1 8はコア部材1の各磁極片1 dにそれぞれ形成された係 合部としての穴で、各穴18は積層コア10の一方から 他方へ連通し貫通されている。19は図13に示すよう たステータコアである。

【0025】このように上記実施の形態2によれば、各 磁極片1 dに穴18をそれぞれ形成し、各穴18が積層 コア10の一方から他方へ連通して貫通するようにして いるので、図13に示すようにステータコア19を構成 した場合、樹脂部材9が各穴18内にも充満され、この 充満された樹脂部材9がステータコア19の端部および スロット2内の樹脂部材9と一体化されるため、各磁極 片1dは樹脂部材9と強固に係合してステータコア19 内に組み込まれ耐振性の優れたステータを得ることがで

【0026】なお、上記構成では磁極片1 dの樹脂部材 9との係合部として穴18を設けた場合について説明し たが、図14に示すように各磁極片1dに段部21をそ れぞれ形成し、図15に示すようにステータコア22を 構成しても良く、又、図16に示すように各磁極片1 d にアリ溝23をそれぞれ形成し、図17に示すようにス テータコア24を構成しても良く、さらに又、図18に 示すように各磁極片1 dに切欠き 2 5をそれぞれ形成 し、図19に示すようにステータコア26を構成しても 良く、それぞれ段部21、アリ溝23および切欠き25 が樹脂部材9と強固に係合するため、上記穴18の場合

【0027】実施の形態3. 図20はこの発明の実施の 形態3におけるアウタロータ型モータのステータの積層 コアの構成を示す正面図、図21は図20における積層 コアにマグネットワイヤを巻回してコイルを形成する工 程を示す断面図、図22は図20における積層コアが適 用されたステータコアの構成を示す断面図である。

と同様の効果を得ることができる。

【0028】図において、27はコア部材で、図20に 示すようにヨーク27aと、このヨーク27aから外方 に放射状に突設され、お互いの間にスロット28を形成 する8本の磁極テイース27bと、これら各磁極テイー ス276の各先端両側から薄肉連結部27cを介して放 射方向にそれぞれ延設され、各薄肉連結部27cを折曲 することにより周方向に変位可能な一対の磁極片27 d とで形成され、ヨーク27aの中心部にはロータを支承 する軸 (図示せず) が貫通される穴29が形成されてい る。そして、コア部材27は所定の枚数だけ積重されて 積層コア50が構成される。

【0029】31は図21に示すようにスロット28内 にマグネットワイヤ32を巻回して形成されるコイル、 32は図22に示すように各スロット28内に埋め込ま れ、各磁極片27 dが周方向に変位された状態で積層コ ア50とコイル31とを一体にモールド形成してステー タコア33を形成する樹脂部材で、例えばポリブチレン テレフタレートのような熱可塑性樹脂や、不飽和ポリエ ステル樹脂、エポキシ樹脂等のような熱硬化性樹脂が適 用され、この樹脂部材32はさらにステータコア33の にコイル5、樹脂部材9および積層コア10で構成され 50 外周面に延出し、ロータ(図示せず)内周面との間のエ

7

アギャップのほぼ1/2程度の厚みを有する被膜34を 形成している。

【0030】このように上記実施の形態3によれば、スロット28内に埋め込まれる樹脂部材32を延出させて、ステータコア33の外周面にエアギャップのほぼ1/2程度の厚みを有する被膜34を形成したので、各破極片27dが強固にステータコア33に一体化され耐振性を有するステータを得ることができ、又、ステータコア33の表面にコア部材27が露出されるのが防止され耐食性を有するステータを得ることができる。そして、被膜34の厚みをエアギャップの1/2程度としたことにより、ロータの回転に支障を来すこともなくスムーズな回転が得られる。

【0031】実施の形態4.図23はこの発明の実施の 形態4におけるアウタロータ型モータのステータの積層 コアの構成を示す正面図、図24は図23における積層 コアの詳細を示す部分詳細図、図25は図23における 積層コアが適用されたステータコアの構成を示す断面 図、図26は図25におけるステータコアを示す側面図 である。

【0032】図において、35はコア部材で、図23に示すようにヨーク35aと、このヨーク35aから外方に放射状に突設され、お互いの間にスロット36を形成する8本の磁極テイース35bと、これら各磁極テイース35bの各先端両側から薄肉連結部35cを介して放射方向にそれぞれ延設され、各薄肉連結部35cを折曲することにより周方向に変位可能であるとともに、コア部材35の積重される順に一方はその長さL1が順次短く、他方はその長さL2が順次長く形成される一対の磁極片35d、35eとで形成され、ヨーク35aの中心30部にはロータを支承する軸(図示せず)が貫通される穴37が形成されている。そして、コア部材35は所定の枚数だけ積重されて積層コア60が構成される。

【0033】38は各スロット36内にマグネットワイヤ39を巻回して形成されるコイル、41は図25に示すように各スロット36内に埋め込まれ、各磁極片35 d、35eが周方向に変位された状態で、積層コア60とコイル38とを一体にモールド成形してステータコア42を形成する樹脂部材で、上記各実施の形態の場合と同様に、例えばポリブチレンテレフタレートのような熱40可塑性樹脂や、不飽和ポリエステル樹脂、エボキシ樹脂等のような熱硬化性樹脂が適用される。

【0034】このように上記実施の形態4によれば、コア部材35の積重される順に一方の磁極片35dはその長さL1が順次短く、他方の磁極片35eはその長さL2が順次長くなるように形成しているので、図26から明らかなように各スロット36の開口部が斜めとなり、スキューを設けた状態となるので、なめらかなモータの回転が得られ振動騒音、回転むらの少ないモータを提供することができる。

【0035】実施の形態5. 図27はこの発明の実施の 形態5におけるアウタロータ型モータのステータの積層 コアの構成を示す正面図、図28は図27における積層 コアが適用されたステータコアの構成を示す断面図であ る。

【0036】図において、43はコア部材で、図27に 示すようにヨーク43aと、このヨーク43aから外方 に放射状に突設され、お互いの間にスロット44を形成 する8本の磁極テイース43bと、これら8本の磁極テ 10 イース43bのうちの4本の各先端両側から薄肉連結部 43cを介して放射方向にそれぞれ延設され、各薄肉連 結部43cを折曲することにより周方向に変位可能な一 対の磁極片43dと、スロット44の底部に磁極片43 dが延設される各磁極テイース43bの側面と直交する 方向に形成された当接面43eとで形成され、ヨーク4 3aの中心部にはロータを支承する軸(図示せず)が貫 通される穴45が形成されている。そして、コア部材4 3は所定の枚数だけ積重されて積層コア70が構成され る。

20 【0037】46は各スロット44内にマグネットワイヤ47を巻回して形成されるコイル、48は図28に示すように各スロット44内に埋め込まれ、各磁極片43 dが周方向に変位された状態で、積層コア70とコイル46とを一体にモールド成形してステータコア49を形成する樹脂部材で、上記各実施の形態の場合と同様に、例えばポリブチレンテレフタレートのような熱可塑性樹脂や、不飽和ポリエステル樹脂、エボキシ樹脂等のような熱硬化性樹脂が適用される。

【0038】このように上記実施の形態5によれば、スロット44の底部に、磁極片43dが延設される各磁極テイース43bの側面と直交する方向に当接面43eを形成したので、巻回中にワイヤ張力によってマグネットワイヤ47が横滑りする等の事態が防止され、きっちりとした整列巻が容易に実現できる。

【0039】実施の形態6.図29はこの発明の実施の 形態6におけるアウタロータ型モータのステータの積層 コアの構成を示す正面図、図30は図29における積層 コアが適用されたステータコアの構成を示す断面図であ る

40 【0040】図において、51はコア部材で、図29に 示すようにヨーク51aと、このヨーク51aから外方 に放射状に突設され、お互いの間にスロット52を形成 する8本の磁極テイース51bと、これら各磁極テイー ス51bの各先端両側から薄肉連結部51cを介して放 射方向にそれぞれ延設され、各薄肉連結部51cを介して放 射方向にそれぞれ延設され、各薄肉連結部51cを折曲 することにより周方向に変位可能な一対の磁極片51d とで形成され、ヨーク51aの中心部にはロータを支承 する軸(図示せず)が貫通される穴53が形成されてい る。そしてコア部材51は所定の枚数だけ積重されて積 50 層コア80が構成される。

【0041】54は上記のように構成された積層コア8 0の各スロット52内表面を覆うように配設され、スロ ット52の底部と対応する位置に各磁極テイース51b の側面と直交する方向に形成された当接面54a、54 bを有する樹脂製の絶縁用ボビン、55は各スロット5 2の絶縁用ボビン54内にマグネットワイヤ56を巻回 して形成されるコイル、57は図30に示すように各ス ロット52内に埋め込まれ、各磁極片51 dが周方向に 変位された状態で、積層コア80とコイルとを一体にモ ールド成形してステータコア58を形成する樹脂部材 で、上記各実施の形態の場合と同様に、例えばポリブチ レンテレフタレートのような熱可塑性樹脂や、不飽和ポ リエステル樹脂、エポキシ樹脂等のような熱硬化性樹脂 が適用される。

【0042】このように上記実施の形態6によれば、各 スロット52の内表面を覆うように、スロット52の底 部と対応する位置に各磁極テイース51bの側面と直交 する方向に形成された当接面54a、54bを有する樹 脂製の絶縁用ボビンを配設したので、上記実施の形態5 の場合と同様に、巻回中にワイヤ張力によってマグネッ 20 トワイヤ47が横滑りする等の事態が防止され、きっち りした整列巻が容易に実現できる。

【0043】実施の形態7.図31はこの発明の実施の 形態7におけるアウタロータ型モータのステータの積層 コアの構成を示す正面図、図32は図31における積層 コアが適用されたステータコアの構成を示す断面図であ る。

【0044】図において、コア部材1は実施の形態2に おける図16で示したものと同様で、磁極片1dの周方 向に変位した状態でスロット 2と対応する側の面にはア リ溝23が設けられ、所定の枚数だけ積重されて積層コ ア10を構成している。59はこの積層コア10のスロ ット2の内表面から、磁極片1dのアリ溝23が形成さ れた側の面の表面にわたって樹脂で一体成形された絶縁 用ボビン、61は各スロット2の絶縁用ボビン59内に マグネットワイヤ62を巻回して形成されるコイル、6 3は図32に示すように各スロット2内に埋め込まれ、 各磁極片 1 dが周方向に変位された状態で、積層コア 1 0とコイル61とを一体にモールド成形してステータコ ア64を形成する樹脂部材で、上記各実施の形態におけ 40 るものと同様に、熱可塑性樹脂や熱硬化性樹脂が適用さ れる。

【0045】このように上記実施の形態7によれば、ス ロット2の内表面から、磁極片1 dのアリ溝23が形成 された側の面の表面にわたって樹脂で一体成形された絶 縁用ボビンを配設したので、コイル61と磁極片1 dと の間の絶縁を容易且つ確実に行うことができる。

【0046】実施の形態8. 図33はこの発明の実施の 形態8におけるアウタロータ型モータのステータの積層 コアの構成を示す正面図、図34は図33における積層 50 く耐振性および耐食性の優れたステータを得ることが可

1.0 コアが適用されたステータコアの構成を示す断面図であ

【0047】図において、コア部材1は実施の形態1に おける図3で示したものと同様で、所定の枚数だけ積重 されて積層コア10を構成している。65はこの積層コ ア10のスロット2の内表面から、磁極片1 dの周方向 に変位した状態でスロット2と対応する側の面の表面に わたって樹脂で一体成形された絶縁用ボビンで、磁極片 1 dの先端に相当する部分には、磁極片 1 dが周方向に 変位された状態で当接して嵌合する凹、凸部65a、6 5bが形成されている。66は各スロット2の絶縁用ボ ビン65内にマグネットワイヤ67を巻回して形成され るコイル、68は図34に示すように各スロット2内に 埋め込まれ、各磁極片 1 dが周方向に変位された状態 で、積層コア10とコイル66とを一体にモールド成形 してステータコア69を形成する樹脂部材で、上記各実 施の形態におけるものと同様に、熱可塑性樹脂や熱硬化 性樹脂が適用される。

【0048】このように上記実施の形態8によれば、積 層コア10のスロット2の内表面から、磁極片1dの周 方向に変位した状態でスロット2と対応する側の面の表 面にわたって樹脂で一体成形された絶縁用ボビンの磁極 片1 dの先端に相当する部分に、磁極片1 dが周方向に 変位された状態で当接して嵌合する凹、凸部65a、6 5bを形成したので、コイル66をスロット2内に確実 に保持することができる。

[0049]

【発明の効果】以上のように、この発明の請求項1によ れば、ヨークと、このヨークから外方に放射状に突設さ れお互いの間にスロットをそれぞれ形成する複数の磁極 テイースと、各磁極テイースの先端両側から薄肉連結部 を介して放射方向に延設され薄肉連結部の折曲により周 方向に変位可能な一対の磁極片とで形成されるコア部材 を所定の枚数積重してなる積層コア、各スロット内にマ グネットワイヤを巻回して形成されるコイル、各スロッ ト内に埋め込まれ各磁極片が周方向に変位された状態で 積層コアとコイルとを一体にモールド成形する樹脂部材 で構成されるステータを備えたので、磁極面積の十分な 確保、巻線の自動化およびモータ性能の低下を防止する ことが可能なアウタロータ型モータを提供することがで

【0050】又、この発明の請求項2によれば、請求項 1において、磁極片に樹脂部材との係合を図る係合部を 形成したので、耐振性の優れたステータを得ることが可 能なアウタロータ型モータを提供することができる。

【0051】又、この発明の請求項3によれば、請求項 1において、樹脂部材をステータの外周面に延出させ口 ータ内周面との間のエアギャップのほぼ1/2の厚みの 皮膜を形成したので、ロータの回転に支障を来すことな

能なアウタロータ型モータを提供することができる。

【0052】又、この発明の請求項4によれば、請求項1において、各コア部材の積重される順に一対の磁極片のうち一方の磁極片はその長さを順次短く、また、他方の磁極片はその長さを順次長くなるように形成したので、振動騒音および回転むらの少ないアウタロータ型モータを提供することができる。

【0053】又、この発明の請求項5によれば、請求項1において、各磁極片の先端部に周方向に変位された状態で当接して嵌合する凹、凸部をそれぞれ形成したので、コイルをスロット内に確実に保持することが可能なアウタロータ型モータを提供することができる。

【0054】又、この発明の請求項6によれば、請求項1ないし5のいずれかにおいて、スロットの底部に磁極テイースの側面と直交する方向に形成された当接面を設けたので、コイルのきっちりした整列巻が容易に実現できるアウタロータ型モータを提供することができる。

【0055】又、この発明の請求項7によれば、請求項1ないし5のいずれかにおいて、スロット内表面を覆うように配設されスロットの底部と対応する位置に磁極テ20イースの側面と直交する方向に形成された当接面を有する樹脂製の絶縁用ボビンを備えたので、コイルのきっちりした整列巻が容易に実現できるアウタロータ型モータを提供することができる。

【0056】又、この発明の請求項8によれば、請求項1ないし5のいずれかにおいて、スロット内表面から磁極片のスロットと対応する側の表面にわたって樹脂で一体成形された絶縁用ボビンを備えたので、コイルと磁極片との間の絶縁を容易且つ確実に行うことが可能なアウタロータ型モータを提供することができる。

【0057】又、この発明の請求項9によれば、積層コアのスロット内にマグネットワイヤを巻回してコイルを形成する工程と、薄肉連結部を折曲させて磁極片をステータの周方向に変位させる工程と、各スロット内に樹脂部材を埋め込み積層コアとコイルとを一体にモールド成形する工程とを包含したので、磁極面積の十分な確保、巻線の自動化およびモータ性能の低下を防止することが可能なアウタロータ型モータの製造方法を提供することができる。

【図面の簡単な説明】

【図1】 この発明の実施の形態1におけるアウタロー タ型モータが適用される小型ファンの構成を示す断面図 である。

【図2】 図1におけるアウタロータ型モータのステータの構成を示す断面図である。

【図3】 図2におけるステータの積層コアの構成を示す断面図である。

【図4】 図3における線IV-IVに沿った断面を示す断面図である。

【図5】 図3における積層コアの巻線が巻回される表 50

面に樹脂一体成形を施した状態を示す正面図である。

【図6】 図5における線VI-VIに沿った断面を示す断面図である。

12

【図7】 図5における積層コアに巻線を巻回してコイルを形成する工程を示す正面図である。

【図8】 図7に示す工程によりコイルが形成された状態の積層コアの構成を示す正面図である。

【図9】 図8における線IX-IXに沿った断面を示す断面図である。

10 【図10】 図8における積層コアの磁極片を周方向に変位させた状態を示す正面図である。

【図11】 図10における積層コアのスロット内に樹脂部材を埋め込んでモールド成形した状態を示す正面図である。

【図12】 この発明の実施の形態2におけるアウタロータ型モータのステータの積層コアの構成を示す正面図である。

【図13】 図12における積層コアが適用されたステータコアの構成を示す断面図である。

※ 【図14】 この発明の実施の形態2におけるアウタロータ型モータの積層コアの図12とは異なる第2の構成を示す正面図である。

【図15】 図14における積層コアが適用されたステータコアの構成を示す断面図である。

【図16】 この発明の実施の形態2におけるアウタロータ型モータの積層コアの図12とは異なる第3の構成を示す正面図である。

【図17】 図16における積層コアが適用されたステータコアの構成を示す断面図である。

図 【図18】 この発明の実施の形態2におけるアウタロータ型モータの積層コアの図12とは異なる第4の構成を示す正面図である。

【図19】 図18における積層コアが適用されたステータコアの構成を示す断面図である。

【図20】 この発明の実施の形態3におけるアウタロータ型モータのステータの積層コアの構成を示す正面図である。

【図21】 図20における積層コアにマグネットワイ ヤを巻回してコイルを形成する工程を示す断面図であ

【図22】 図20における積層コアが適用されたステータコアの構成を示す断面図である。

【図23】 この発明の実施の形態4におけるアウタロータ型モータのステータの積層コアの構成を示す正面図である。

【図24】 図23における積層コアの詳細を示す部分 詳細図である。

【図25】 図23における積層コアが適用されたステータコアの構成を示す断面図である。

0 【図26】 図25におけるステータコアを示す側面図

である。

【図27】 この発明の実施の形態5におけるアウタロータ型モータのステータの積層コアの構成を示す正面図である。

【図28】 図27における積層コアが適用されたステータコアの構成を示す断面図である。

【図29】 この発明の実施の形態6におけるアウタロータ型モータのステータの積層コアの構成を示す正面図である。

【図30】 図29における積層コアが適用されたステ 10 ータコアの構成を示す断面図である。

【図31】 この発明の実施の形態7におけるアウタロータ型モータのステータの積層コアの構成を示す正面図である。

【図32】 図31における積層コアが適用されたステータコアの構成を示す断面図である。

【図33】 この発明の実施の形態8におけるアウタロータ型モータのステータの積層コアの構成を示す正面図である。

【図34】 図33における積層コアが適用されたステ 20 ータコアの構成を示す断面図である。

【図35】 従来のアウタロータ型モータのステータコアの構成を一部を破断して示す正面図である。

【符号の説明】

1,27,35,43,51 コア部材、

1a, 27a, 35a, 43a, 51a 3-2,

1b, 27b, 35b, 43b, 51b 磁極デイー

14

1c, 27c, 35c, 43c, 51c 薄肉連結部、 1d, 27d, 35d, 35e, 43d, 51d 磁極 片、

2, 28, 36, 44, 52 スロット、3, 18, 3 7, 45, 53 穴、

10,50,60,70,80 積層コア、4 絶縁用樹脂部材、

6, 39, 47, 56, 62, 67 マグネットワイヤ、

5, 31, 38, 46, 55, 61, 66 コイル、

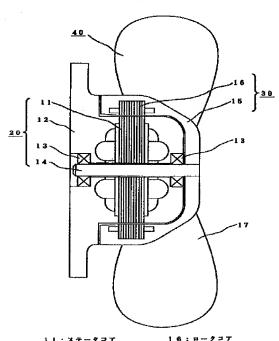
9,32,41,48,57,63,68 樹脂部材、 11,19,22,24,26,33,42,49,5 8,64,69 ステータコア、

21 段部、23 アリ溝、25 切欠き、34 被

43e, 54a, 54b 当接面、54, 59, 65 絶縁用ボビン、

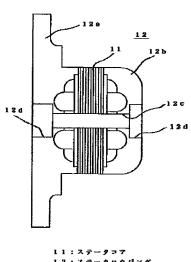
65a 凹部、65b 凸部。

【図1】



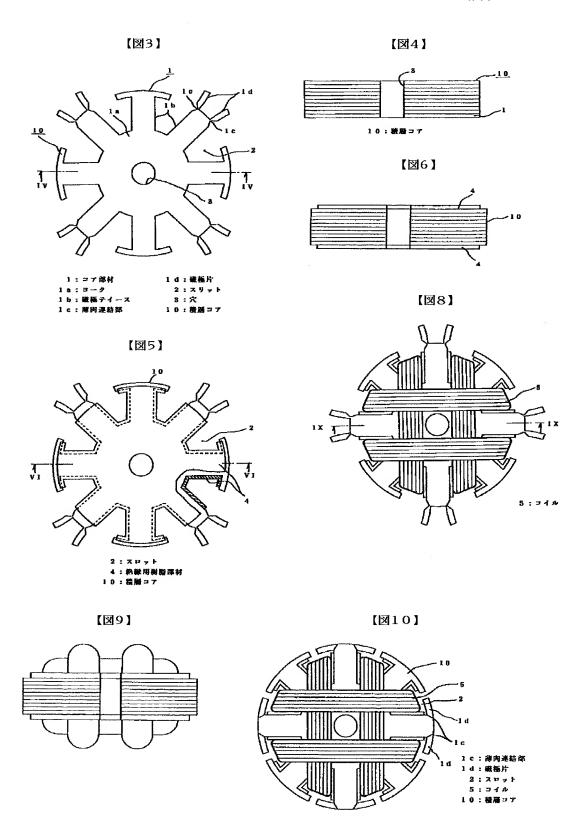
1 1:ステータコア 1 6:ロークコア 1 2:ステータハウジング 1 7:羽根 1 8:軸受 20:ステータ 1 4:軸 30:ロータ 15:ロータハウジング 40:ファン

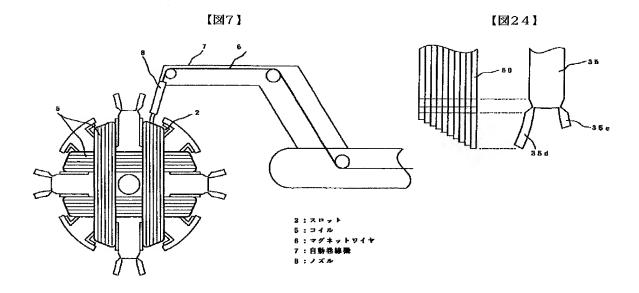
【図2】

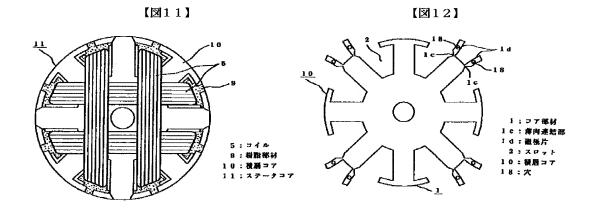


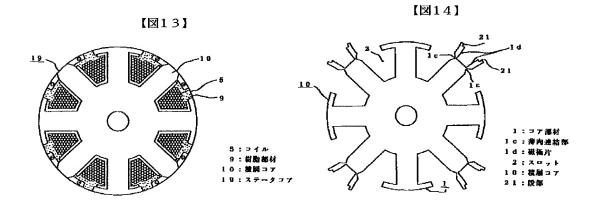
11:ステータコマ 12:ステータハウジング 12:ステータハウジング 12:ステータハウジング 12:本体部 12:12:電流穴

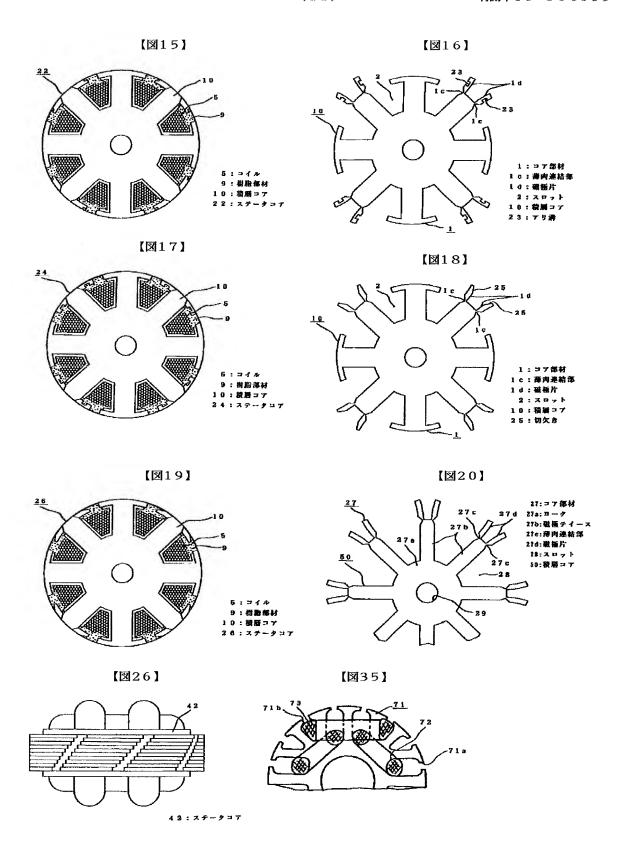
124: 帕受保持部

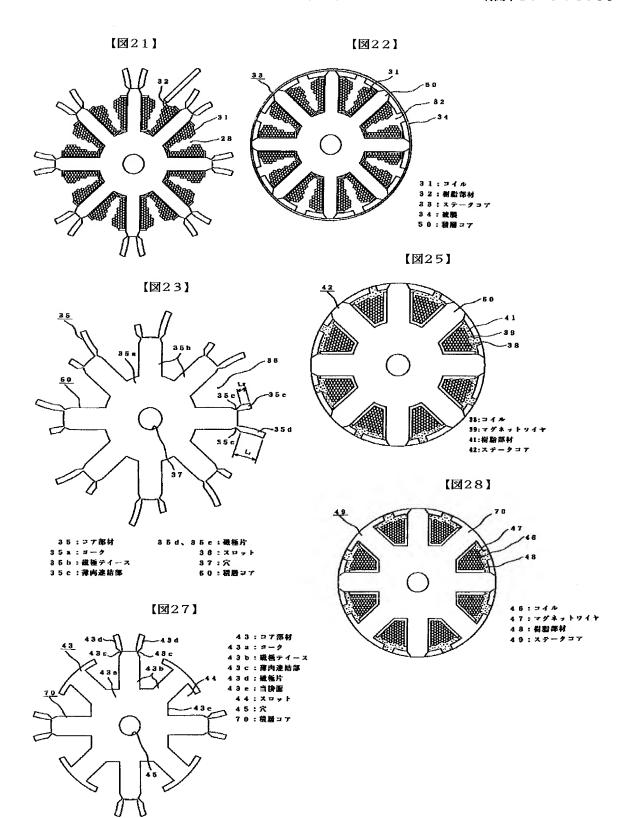




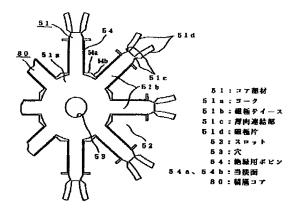




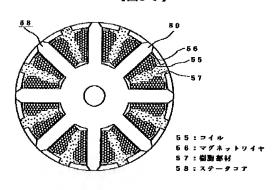




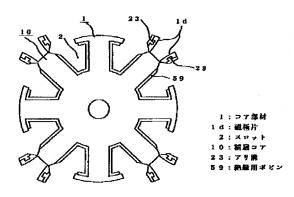
【図29】



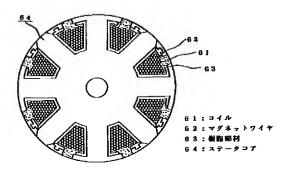
【図30】



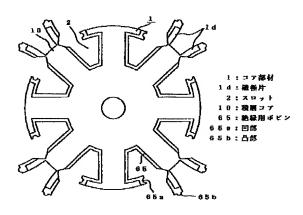
【図31】



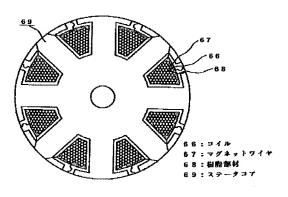
【図32】



【図33】



【図34】



フロントページの続き

(72)発明者 川村 浩司 東京都千代田区丸の内二丁目2番3号 三 菱電機株式会社内 (72)発明者 庄司 武弘 東京都千代田区丸の内二丁目2番3号 三 菱電機株式会社内 (72)発明者 吉村 四郎 東京都千代田区丸の内二丁目2番3号 三 菱電機株式会社内 (72)発明者 木枝 鋼希 東京都千代田区丸の内二丁目2番3号 三 菱電機株式会社内 (72)発明者 竹腰 幸典 東京都千代田区丸の内二丁目2番3号 三 菱電機株式会社内 (72)発明者 高田 泰成 東京都千代田区丸の内二丁目2番3号 三

菱電機株式会社内 (72)発明者 出口 学 東京都千代田区丸の内二丁目2番3号 三 菱電機株式会社内 DERWENT-ACC-NO: 1999-088647

DERWENT-WEEK: 199908

COPYRIGHT 1999 DERWENT INFORMATION LTD

TITLE: Stator structure of linear motor - has auxiliary salient pole whose inner teeth edge forms pole shoes in orthogonal to pole

shoes formed by external edges

PATENT-ASSIGNEE: YASKAWA ELECTRIC CORP[YASW]

PRIORITY-DATA: 1997JP-0122198 (May 13, 1997)

PATENT-FAMILY:

PUB-NO PUB-DATE LANGUAGE

PAGES MAIN-IPC

JP 10322940 A December 4, 1998 N/A

006 H02K 001/08

APPLICATION-DATA:

PUB-NO APPL-DESCRIPTOR APPL-NO

APPL-DATE

JP 10322940A N/A 1997JP-0122198

May 13, 1997

INT-CL (IPC): H02K001/08; H02K041/02

ABSTRACTED-PUB-NO: JP 10322940A

BASIC-ABSTRACT: The structure includes several salient poles (2a) which extends

inwardly from the yoke (2). The salient pole is made of laminated iron core.

The coil is wound on each salient pole. The exterior teeth edges (3a) of

salient pole integrally connected with the yoke forms pole shoes (3b) along the peripheral direction.

Several laminated iron cores are inserted between the exterior teeth edges to form auxiliary salient pole. The inner side teeth edge (4) of auxiliary salient pole forms pole shoes (7a) which extends orthogonally to pole shoes

(3b).

ADVANTAGE - Minimises gap between salient poles and increases number of crossing fluxes thereby torque is improved. Prevents extrusion of coil by providing more pole shoes.

CHOSEN-DRAWING: Dwg.3/14

TITLE-TERMS:

STATOR STRUCTURE LINEAR MOTOR AUXILIARY SALIENT POLE INNER TOOTH EDGE FORM POLE SHOE ORTHOGONAL POLE SHOE FORMING EXTERNAL EDGE

DERWENT-CLASS: X11

EPI-CODES: X11-H02; X11-J01;

SECONDARY-ACC-NO:

Non-CPI Secondary Accession Numbers: N1999-065028